

Title	Number conservingなセル空間での自己増殖 (計算理論とアルゴリズムの新展開)
Author(s)	藤田, 研二; 森田, 憲一; 岩本, 宙造; 今井, 克暢
Citation	数理解析研究所講究録 (2001), 1205: 31-36
Issue Date	2001-05
URL	http://hdl.handle.net/2433/40996
Right	
Type	Departmental Bulletin Paper
Textversion	publisher

2001 年冬の LA シンポジウム
LA Symposium, Winter 2001
(Jan. 29-31, 2001, Kyoto)

Number conserving なセル空間での自己増殖

藤田研二 (Kenji Fujita)

森田憲一 (Kenichi Morita)

岩本宙造 (Chuzo Iwamoto)

今井克暢 (Katsunobu Imai)

広島大学大学院工学研究科 (Faculty of Engineering, Hiroshima Univ)

1 はじめに

セル・オートマトン (CA) において, 遷移の前後でコンフィグレーション全体に渡る状態の数の和が保存される CA を number conserving CA (NC-CA) という. number conserving という制約は一般にエネルギーや物質の保存性に関連付けられる. また物質の保存性という点から, 交通流のモデルでも同じような概念が利用されている [2].

過去の研究において, Hattori, Takesue [2] らの加法的保存量についての一般的な定理を基にして, Boccaro, Fukás により一次元 CA が NC となるための必要十分条件が求められている [1]. ところがこの条件は, 与えられた CA が NC かどうかを判定することはできても, ある機能を持った NC-CA を設計するために利用するのは困難であるように思われる. そのため各セルが近傍の数に分割されている分割セル・オートマトン (PCA) [3] を用いると, 容易に number conserving な制約を満たす PCA が設計できるため, それを用いた NC-PCA の設計が試みられている. しかし, PCA では同一セルの各分割部分にそれぞれ数を割り当て, そのバランスを変えることで number conserving にしているため, 分割されていない従来の CA とみなすことは出来ない.

そこで本研究では, 2 次元 Neumann 近傍 CA の場合の, 規則設計を容易にする制約条件の発見を試みた. その結果, 特別な対称性を持つ場合には各遷移規則が 2 つの近傍のみの関数の和で表現できることがわかった. さらに, それに組合せ対称という強い制約を加えた制約下で, Langton の自己増殖 CA [4] を number conserving CA に埋め込むことができた.

2 1 次元 number conserving cellular automaton の必要十分条件

文献 [1] では次のような環状の閉じた 1 次元セル空間における必要十分条件について述べている.

定義 2.1 1 次元 n 近傍セル・オートマトン (CA) とは,

$$A = (\mathbb{Z}, Q, f, q)$$

で定義されるシステムであり, \mathbb{Z} は全整数集合, Q は各セルの内部状態の非空の有限集合, $f: Q^n \rightarrow Q$ は局所関数と呼ばれる写像, そして $q \in Q$ は静止状態を表す. また, 集合 Q 上の状相 (configuration) は $\text{Conf}(Q)$ と表し, $\text{Conf}(Q) = \{\alpha | \alpha: \mathbb{Z}^2 \rightarrow Q\}$ であるとする.

通常, NC-CA の定義は無限セル空間に関して定義されるが, 文献 [1] においては環状に閉じた 1 次元セル空間に関して定義している.

定義 2.2 1 次元 q 状態 n 近傍 CA が number conserving であるとは, すべての長さ $L \geq n$ の環状コンフィグレーションに関し, 以下の式を満たす場合を言う.

$$f(x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n) + f(x_2, x_3, \dots, x_n, x_{n+1}) + \dots + f(x_L, x_1, x_2, \dots, x_{n-2}, x_{n-1}) = x_1 + x_2 + \dots + x_L$$

定理 2.1 [1] セル空間は L 個のセルからなる環状の空間であるとする. このとき 1 次元 n 近傍 CA の遷移規則 f が number conserving であるのは, すべての $(x_1, x_2, \dots, x_n) \in Q^n$ に対し, 以下を満たすときであり, かつそのときに限る.

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 + \sum_{k=1}^{n-1} (f(\underbrace{0, 0, \dots, 0}_k, x_2, x_3, \dots, x_{n-k+1}) - f(\underbrace{0, 0, \dots, 0}_k, x_1, x_2, \dots, x_{n-k})) \quad (1)$$

これを 2 状態 3 入力に関して展開すると次のようになる。

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, x_3) &= x_1 \\ &+ f(0, x_2, x_3) - f(0, x_1, x_2) \\ &+ f(0, 0, x_2) - f(0, 0, x_1) \quad (2) \end{aligned}$$

次の図 1 は 2 状態 3 入力 CA の例である。これは空間 Z^L を 1 車線の環状高速道路の上を車 (状態 1) が走っているように見ることが出来、右セルに車が無ければ右セルに移動するという単純な規則に従って動いている。この遷移規則は次のように与えられている。

$$\begin{aligned} f(0, 0, 0) &= 0, f(0, 0, 1) = 0 \\ f(0, 1, 0) &= 0, f(0, 1, 1) = 1 \\ f(1, 0, 0) &= 1, f(1, 0, 1) = 1 \\ f(1, 1, 0) &= 0, f(1, 1, 1) = 1 \end{aligned}$$

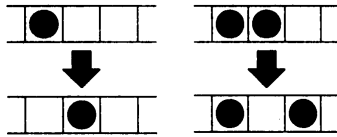


図 1: 1 次元 NC-CA の例

1 次元環状 CA が number conserving になるための条件は上記のように表されることが分かった。けれども、有限の空間では可能な動作が限られており、チューリング機械の構成や自己複製 CA を構成する場合には無限空間であるほうが望ましい。これに関しては、この定理を無限の 1 次元 CA に拡張することは比較的簡単に行なうことができるが、やはり何らかの機能を持つ NC-CA を構成するのは困難に思え、またこの条件を 2 次元に拡張したものは、Neumann 近傍に限定した場合でも 5 変数に依存する関数の和になり、式 (2) より複雑な式になる。そこで次章では、2 次元 CA が number conserving になるための必要十分条件が 2 変数関数の和で表せることを示す。

3 2 次元 number conserving cellular automaton

定義 3.1 Neumann 近傍を持つ決定性 2 次元セルオートマトンとは、

$$A = (Z^2, Q, f, q)$$

で定義されるシステムであり、 Z は全整数集合、 Q は各セルの内部状態の非空の有限集合、 $f: Q^5 \rightarrow Q$ は局所関数と呼ばれる写像、そして $q \in Q$ は静止状態を表す。また、関数 $F: Conf(Q) \rightarrow Conf(Q)$ は A の大域写像と呼び、 $\forall (x, y) \in Z^2$ に関し

$$\begin{aligned} F(\alpha)(x, y) &= \\ f(\alpha(x, y), \alpha(x, y+1), \alpha(x+1, y), \alpha(x, y-1), \alpha(x-1, y)) \end{aligned}$$

であるとする。

定義 3.2 次のような CA A を考える。

$$\begin{aligned} A &= (Z^2, N_{l,m}, f, k) \\ \begin{cases} N_{l,m} = \{l, l+1, \dots, m-1, m\} & l, m \in Z \\ k \in N_{l,m} \end{cases} \end{aligned}$$

このとき A が number conserving であるとは、静止状態 k 以外の状態を取るセルの数が有限で、次の条件を満たす場合を言う。

$$\sum_{x,y} \{F(\alpha)(x, y) - \alpha(x, y)\} = 0 \quad (3)$$

定義 3.3 CA A の局所関数 f が次の条件を満たすとき、 A は ± 45 度反転対称な CA であると言う。

$$\forall c, u, r, d, l \in Q$$

$$f(c, u, r, d, l) = f(c, l, d, r, u) = f(c, r, u, l, d)$$

定義 3.4 CA A の局所関数 f が次の条件を満たすとき、 A は回転対称な CA であると言う。

$$\forall c, u, r, d, l \in Q$$

$$f(c, u, r, d, l) = f(c, r, d, l, u)$$

定義 3.5 CA A が回転対称であり、かつ次の条件を満たすとき、 A は組合せ対称な CA であると言う。

$$\forall c, u, r, d, l \in Q$$

$$\begin{aligned} f(c, u, r, d, l) &= f(c, u, r, l, d) \\ &= f(c, u, d, r, l) \\ &= f(c, u, d, l, r) \\ &= f(c, u, l, d, r) \\ &= f(c, u, l, r, d) \end{aligned}$$

補題 3.1 CA A が number conserving であるとする。このとき、

$$\forall a \in Q$$

$$f(a, a, a, a, a) = a$$

[証明] すべてのセルが a である空間を考える。このとき、 $f(a, a, a, a, a) = a$ でないとすると、式 (3) において

$$\sum_{x,y} \{F(\alpha)(x,y) - \alpha(x,y)\} \neq 0$$

□

補題 3.2 CA A の遷移規則に関して次の条件を考える。

$$\forall c, u, r, d, l \in Q, \exists U, R, D, L: Q^2 \rightarrow Q$$

$$\begin{cases} f(c, u, r, d, l) = \\ c + U_{(c,u)} + R_{(c,r)} + D_{(c,d)} + L_{(c,l)} \\ U_{(c,u)} = -D_{(u,c)} \\ R_{(c,u)} = -L_{(u,c)} \end{cases} \quad (4)$$

ここで、CA A の遷移規則が式 (4) を満たすならば A は number conserving である。

この補題の概念は図 2 で表される。ここで、関数

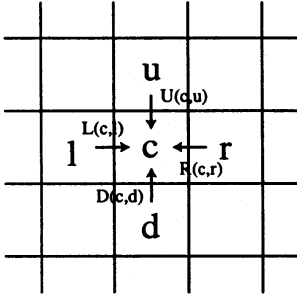


図 2: 定理 1 の概念図

U, R, D, L の値が正の場合は近傍セルから数を受け取り、値が負の場合は近傍セルに値を渡すことを表している。つまり近傍のセルと値の受け渡しを行ない、その結果が次の状態となる。

[証明] 1 ステップ後のすべてのセルの持つ値の変化の和は

$$\begin{aligned} & \sum_{x,y} (F(\alpha)(x,y) - \alpha(x,y)) \\ &= \sum_{x,y} \{U(c,u) + R(c,r) + D(c,d) + L(c,l)\} \end{aligned}$$

$U(c,u) = -D(u,c)$ より

$$\sum_{x,y} \{U(c,u) + D(c,d)\} = 0$$

同様に

$$\sum_{x,y} \{R(c,r) + L(c,l)\} = 0$$

従って

$$\sum_{x,y} \{F(\alpha)(x,y) - \alpha(x,y)\} = 0$$

□

定理 3.1 NC-CA A が ± 45 度反転対称ならば A の遷移規則は式 (4) を満たす。

[証明] 図 3(1) のようなコンフィグレーションを考え

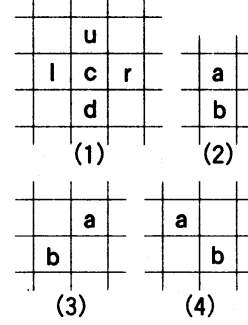


図 3: 証明に用いるコンフィグレーション

る。ここで、 $a, b, c, u, r, d, l \in Q$ とし、空白のセルは静止状態とする。このとき、number conserving なので

$$\begin{aligned} & f(c, u, r, d, l) - c \\ &+ f(u, k, k, c, k) - u + f(r, k, k, k, c) - r \\ &+ f(d, c, k, k, k) - d + f(l, k, c, k, k) - l \\ &+ f(k, k, k, r, u) - k + f(k, r, k, k, d) - k \\ &+ f(k, l, d, k, k) - k + f(k, k, u, l, k) - k \\ &+ f(k, k, k, u, k) - k + f(k, k, k, k, r) - k \\ &+ f(k, d, k, k, k) - k + f(k, k, l, k, k) - k \\ &= 0 \end{aligned} \quad (5)$$

同様に図 3(3), (4) のコンフィグレーションにおいて

$$\begin{aligned} & f(a, k, k, k, k) - a + f(b, k, k, k, k) - b \\ &+ f(k, k, a, b, k) - k + f(k, a, k, k, b) - k \\ &+ f(k, k, k, a, k) - k + f(k, k, k, k, a) - k \\ &+ f(k, k, b, k, k) - k + f(k, b, k, k, k) - k \\ &= 0 \end{aligned} \quad (6)$$

$$\begin{aligned} & f(a, k, k, k, k) - a + f(b, k, k, k, k) - b \\ &+ f(k, k, k, b, a) - k + f(k, a, b, k, k) - k \\ &+ f(k, k, a, k, k) - k + f(k, k, k, a, k) - k \\ &+ f(k, b, k, k, k) - k + f(k, k, k, k, b) - k \\ &= 0 \end{aligned} \quad (7)$$

式(6),(7)を式(5)に代入すると, $\pm 45^\circ$ 反転対称性より

$$\begin{aligned}
& f(c, u, r, d, l) = c \\
& + f(u, k, k, k, k) + f(k, k, k, k, u) - f(u, k, k, k, c) - k \\
& + f(r, k, k, k, k) + f(k, k, k, k, r) - f(r, k, k, k, c) - k \\
& + f(d, k, k, k, k) + f(k, k, k, k, d) - f(d, k, k, k, c) - k \\
& + f(l, k, k, k, k) + f(k, k, k, k, l) - f(l, k, k, k, c) - k
\end{aligned} \tag{8}$$

この組合せ対称という制約は回転対称よりも強い制約となっているが、本研究ではその制約下で Langton の Loop を number conserving CA に埋め込めることを示した。

4.2 信号の伝達

図 5(1) は Langton の Loop における信号の伝達の様子である。ここで、信号は 'h' と '空白' によって表されているが、式 (4) を満たしやすくするために、図 5(2) のように 'h' と 'i' で表すように変更する。

ここで定理 3.1 より、状態の変更は近傍のセルと数を受け渡しすることで行なわれるが、この受け渡しが行なわれる場所が少ないほど他の遷移規則に影響を与える可能性が少なくなり遷移規則の設計が容易になる。そこで信号の伝達には図 5(2) の 'h' と 'i' の間、'h' と 'b' の間の 2 箇所だけで値の受け渡しが行なわれるとし、それが式 (4) を満たすように値を割り当てる。

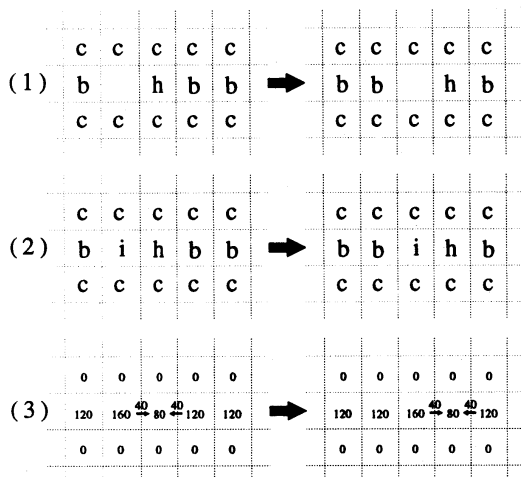


図 5: 信号の伝達

4.3 アームの伸長

図 6(1) は Langton の Loop におけるアームの伸長の様子である。ここで、前節で 'c' と 'h' の間では数の受け渡しが行なわれないように設計していたので、組合せ対称な制約下ではアームの先端の 'c' とも受け渡しが行なえずアームを伸ばすことが出来ない。また、アームの先端は中央を軸として対称な形をしているが、これでは左右を認識できないためアームを左に曲げることが出来ない。そこで図 6(2) のように先端を

'j', 'k', 'l' に変更する。そして前節と同じように値の受け渡しができるだけ少なくなるように遷移規則全体を変更する。

5 まとめと今後の課題

本研究では 2 次元ノイマン近傍 CA が number conserving となるための必要十分条件を示し、それを用いて Langton の Loop を number conserving CA に埋め込めることを示した。

研究の過程で生じた問題点は、 A_{Lang} の遷移規則は試行錯誤を繰り返して決定されていることが挙げられる。このことから今後の課題として、ある NC でない遷移規則が与えられたときにそれを機械的に NC な遷移規則に変換する方法を求めることが挙げられる。

また A_{Lang} では状態集合 $N_{l,m}$ は $l = -195, m = 200$ となっているが、その中でセルの状態として現れるのは 59 種類のみである。これは無駄に大きな数字を使用しているように思われるので l, m を適切に設定する方法を求めることも今後の課題として挙げられる。

参考文献

- [1] Nino Boccara and Henryk Fukś: Number-conserving cellular automaton rules, *Fundamenta Informaticae (to Appear.)*
- [2] Tetsuya Hattori and Shinji Takesue: Additive conserved quantities in discrete-time lattice dynamical systems, *Physica* **49D** (1991) 295-322
- [3] Kenichi Morita and Katsunobu Imai: Number-conserving reversible cellular automata and their computation- universality, *Proceedings of MFCS'98 Workshop on Cellular Automata*, Brno (1998), 51-68.
- [4] Christopher G. Langton: Self-reproduction in cellular automata, *Physica* **10D** (1984) 135-144.
- [5] Katsunobu Imai, Kenichi Morita and Kenji Sako: Firing squad synchronization problem in number-conserving cellular automata, *Proceedings of IFIP Workshop on Cellular Automata*, Santiago (1998) 20.

- [6] 鷲尾拓也: 保存的な可逆セル構造オートマトンにおける自己増殖について, 広島大学工学部卒業論文, (1999)

付録

以下に A_{Lang} の遷移規則を構成する2変数関数を掲載しておく。ただし、 $U(a, b) = R(a, b) = D(a, b) = L(a, b) = f'(a, b)$ とし、掲載していない f' の値は全て0であるとする。

$f'(-195, 12) = -60$	$f'(-10, -5) = 10$
$f'(-195, 20) = 20$	$f'(-10, 10) = 10$
$f'(-195, 72) = 40$	$f'(-6, 4) = -40$
$f'(-195, 160) = 80$	$f'(-5, 15) = 18$
$f'(-182, 80) = 172$	$f'(-4, 1) = -17$
$f'(-155, 72) = 275$	$f'(-4, 3) = 9$
$f'(-131, 0) = 35$	$f'(-3, 0) = -1$
$f'(-131, 40) = 35$	$f'(-2, 0) = -6$
$f'(-131, 160) = 120$	$f'(-2, 2) = -28$
$f'(-121, 40) = 27$	$f'(-2, 120) = 76$
$f'(-121, 150) = 15$	$f'(0, 6) = -44$
$f'(-56, 16) = -24$	$f'(0, 7) = 11$
$f'(-56, 120) = 120$	$f'(0, 10) = 10$
$f'(-54, 11) = 3$	$f'(0, 14) = 44$
$f'(-54, 40) = 171$	$f'(0, 59) = 10$
$f'(-54, 160) = 40$	$f'(0, 72) = 59$
$f'(-52, -6) = -9$	$f'(2, 10) = 10$
$f'(-52, 18) = 10$	$f'(3, 59) = -3$
$f'(-52, 40) = 171$	$f'(3, 150) = 16$
$f'(-52, 160) = 40$	$f'(3, 160) = -40$
$f'(-51, 40) = 171$	$f'(4, 18) = 40$
$f'(-51, 160) = 40$	$f'(4, 24) = 36$
$f'(-46, 5) = 46$	$f'(4, 80) = -40$
$f'(-44, -10) = -10$	$f'(5, 58) = 57$
$f'(-44, 0) = -10$	$f'(5, 93) = 35$
$f'(-44, 94) = 54$	$f'(5, 94) = 35$
$f'(-41, 40) = 161$	$f'(7, 13) = 37$
$f'(-41, 150) = 30$	$f'(7, 90) = 37$
$f'(-37, 5) = 37$	$f'(7, 120) = -47$
$f'(-37, 72) = 37$	$f'(8, 12) = -8$
$f'(-37, 80) = 37$	$f'(8, 150) = -1$
$f'(-35, 0) = -12$	$f'(8, 160) = -40$
$f'(-35, 94) = 35$	$f'(13, 19) = -55$
$f'(-32, 5) = 32$	$f'(14, 180) = 30$
$f'(-32, 72) = 32$	$f'(19, 90) = 55$
$f'(-32, 80) = 32$	$f'(19, 120) = -74$
$f'(-25, 13) = -27$	$f'(24, 40) = 35$
$f'(-25, 90) = -27$	$f'(59, 80) = -50$
$f'(-25, 120) = 121$	$f'(72, 160) = 302$
$f'(-24, -51) = -171$	$f'(80, 93) = 40$
$f'(-22, 5) = 22$	$f'(80, 94) = 35$
$f'(-15, 10) = 10$	$f'(80, 120) = 40$
$f'(-14, 80) = -40$	$f'(80, 160) = 40$
$f'(-12, 40) = 16$	$f'(80, 200) = 40$
$f'(-11, 80) = -40$	$f'(90, 120) = 30$
$f'(-11, 90) = -30$	$f'(90, 150) = 30$
	$f'(90, 180) = 30$

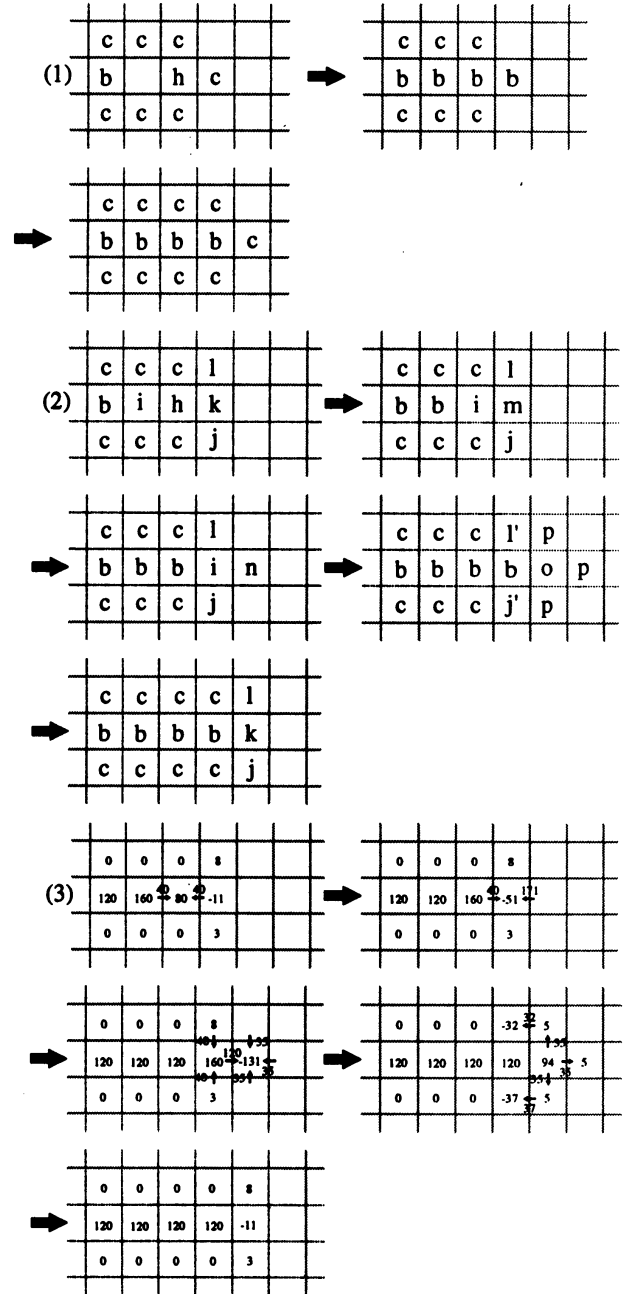


図 6: アームの伸長